【１：概要】

Fics シリーズは、ＡＣサーボモータ又はパルスモータによる位置決めを簡単かつ正確に行うためのコントロールシステムです。ＰＴＰ制御及びシーケンス機能を含めた基本ソフトウェア及びオペレーションについては、*Fics*-Ⅲ取扱説明書に詳細が記載されています。

本取扱説明書は、*Fics* を上位ホストコンピュータ（以下ホストとする）により通信で制御する方法について記載しています。通信には、RS232C による方法とＤＰＲＡＭを介する方法があります。

Fics は、初期画面において、ホストからホスト通信開始を指令されると、ホストとの通信が可能な状態（ホスト通信モード）になります。ホスト通信モードでは、コマンドを用いてホストと *Fics* との通信を行います。ホスト通信モードを終了させるには、ホスト通信モード終了を *Fics* に指令します。

【２：ホストモード】

［２－1］ホストモードとは

Fics は､初期画面において､ホストからホスト通信の開始を指令されると、ホストとの通信が可能な状態になります。これをホストモードと呼びます。

このとき *Fics* はホストへ A2 コマンドを返信し、*Fics*-RT1 画面に右図のように表示し、ホストからのコマンド待ち状態となります。この状態を「ホストモードの初期状態」と呼びます。

```
+++ HOST COMM.MODE
```

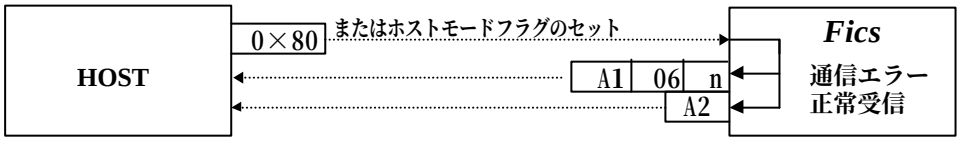
［２－２］ホスト通信の開始

＜RS232C で通信する場合＞

ホストからホスト通信開始コマンド（ASCII コードの 80H）を送信します。このコマンドは１バイトコマンドです。（【４：コマンド】参照）

＜ＤＰＲＡＭで通信する場合＞

ＤＰＲＡＭで通信する場合には、ＤＰＲＡＭのホストモードフラグ（＋２５６番地）を１にセットします。（【３：ＤＰＲＡＭによる通信】参照）



n：ステータス

図２－１　ホスト通信の開始

Fics が A1 コマンドを返信した場合、*Fics* はホストモードになっていませんので、改めてホスト開始コマンドを送信する必要があります。

表２－１　ホスト通信開始コマンド時のエラー

ステータス	状　　態	処　　置
1	PGM Check ERROR	*Fics* が自動的にエラーの復旧を行います。
2	PRM Check ERROR	*Fics* が自動的にエラーの復旧を行います。
3	EMERGENCY	非常停止を確認して下さい。
4	NOT READY	サーボドライバの状態を確認して下さい。
5	MOTOR ERROR	サーボドライバの状態を確認して下さい。
6	NO AXIS HARDWARE	ハードウエア構成を確認して下さい。
7	COMMUNICAT ERR	*Fics-Atoms* の通信エラーが発生しています。
8	PARAM ERROR	パラメータ領域を初期化して下さい。
9	PROGRAM ERROR	プログラム領域を初期化して下さい。
A	POINT DATA ERROR	ポイントデータ領域を初期化して下さい。

［２－３］ホストモードの終了

＜RS232C で通信する場合＞

ホストからホスト通信終了コマンド（C5ED）を送信します。（［１０－１２］ホスト通信終了（ED）参照）

＜ＤＰＲＡＭで通信する場合＞

ＤＰＲＡＭのホストモードフラグ（＋２５６番地）をリセットします。（【３：ＤＰＲＡＭによる通信】参照）

ホストモードが終了すると、*Fics* は原点復帰完了の場合[AUTO]モードへ、原点復帰未了の場合は初期画面に戻り、A2 コマンドを返信します。